

# 重庆市科技进步奖提名公示

## 一、项目名称

复杂环境下智能制造系统关键技术应用

## 二、提名单位

重庆市涪陵区人民政府

## 三、提名等级

重庆市科技进步奖三等奖

## 四、代表性知识产权

知识产权(标准)类别	知识产权(标准)具体名称	国家(地区)	授权号(标准编号)	授权(标准发布)日期	证书编号(标准批准发布部门)	权利人(标准起草单位)	发明人(标准起草人)
发明专利	轨迹生成方法及装置	中国	ZL 2018 1 0180441. 2	2019.08. 13	349066 8	北京华航唯实机器人科技股份有限公司	宋智广
发明专利	轨迹调整方法及装置	中国	ZL 2018 0 0180443. 1	2019.08. 27	350936 7	北京华航唯实机器人科技股份有限公司	宋智广
发明专利	轨迹生成方法及装置、终端	中国	ZL 2018 1 0180440. 8	2019.11. 05	358075 8	北京华航唯实机器人科技股份有限公司	宋智广
发明专利	一种电极缠绕设备	中国	ZL 2022 1 0938774. 3	2025.10. 31	842015 7	长江师范学院	张坚;刘文正;高培根
发明专利	设备运动处理方法及装置	中国	ZL 2019 1 0101216. X	2020.02. 07	368185 6	北京华航唯实机器人科技股份有限公司	刘昌森、宋智广
发明专利	路径生成方法及装置	中国	ZL 2019 1	2020.05. 15	379727 8	北京华航唯实机器人科	刘昌森、宋智广、郭瑞

			0100213.4			技股份有限 公司	军
发明专利	机构运动路径 优化方法及装 置	中国	ZL 2019 1 0101210. 2	2020.05. 15	379745 9	北京华航唯 实机器人科 技股份有限 公司	刘昌森、李 蓓蓓、宋智 广
发明专利	设备运动点的 处理方法及装 置	中国	ZL 2019 1 0100232. 7	2020.02. 21	370103 5	北京华航唯 实机器人科 技股份有限 公司	刘昌森、宋 智广
实用新型专利	一种基于 LORA 和 NB-IOT 的网 关系统	中国	ZL 2019 2 1916859. 1	2020.05. 12	105024 71	重庆工贸职 业技术学院	王东
发明专利	机器人修正方 法及装置、机 器人	中国	ZL 2020 1 0865537. X	2021.10. 26	475484 5	北京华航唯 实机器人科 技股份有限 公司	解恒星、宋 智广、郭瑞 军

## 五、主要完成人

王浩文、宋智广、黄家峰、张坚、王东、胡峰、金睿

## 六、主要完成单位

长江师范学院、北京华航唯实机器人科技股份有限公司、重庆工贸职业技术学院、浙江省建设投资集团股份有限公司。